

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number : 09-311186

(43)Date of publication of application : 02.12.1997

(51)Int.Cl.

G01S 13/86

G01S 11/16

G01S 13/02

(21)Application number : 08-151758

(71)Applicant : HONDA ACCESS CORP

(22)Date of filing : 23.05.1996

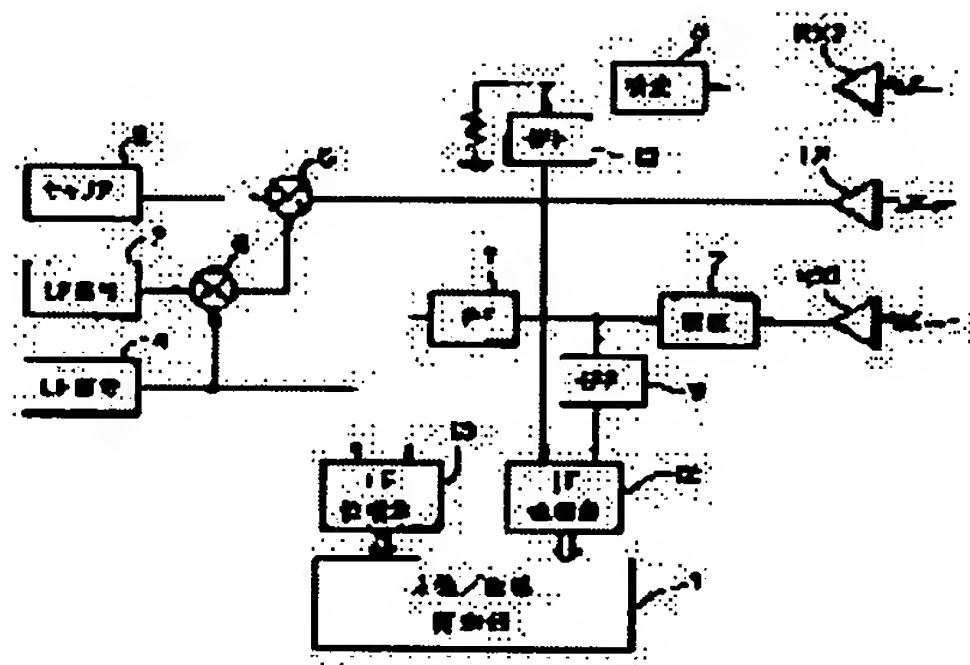
(72)Inventor : MATSUSHIMA SEIYA

(54) RADAR EQUIPMENT

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To precisely calculate the direction of a reflector by receiving the reflected wave of the reflector by a radiation wave by a pair of receiving means, and determining the difference in propagating stroke length of both the means from the reflector from the difference in phase or amplitude of the reflected wave received by both the means.

SOLUTION: A reflected AM signal by a forward vehicle or a walker is received by receiving antennas RX1, RX2, and received signals are detected by wave detecting circuits 7, 8, respectively. The outputs of the circuits 7, 8 are inputted to an IF signal phase difference detecting circuit 12 through HPF 9, 10, respectively, and the detected phase difference is transmitted to a direction/distance calculating part 1. The calculating part 1 multiplies the phase difference by an IF wavelength to determine the propagating stroke length, and calculates the direction of a reflector from this and the earthing space between the antennas RX1, RX2. A part of the output of the circuit 7 passed through an LPF 11 and the LF signal from an LF signal generating circuit 4 are inputted to an LF signal phase difference detecting circuit 13, and the detected phase difference is transmitted to the calculating part 1. The calculating part 1 multiplies the phase difference by the LF wavelength to determine the propagating stroke length, and calculates the distance to the reflector.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination] 18.11.1999

[Date of sending the examiner's decision of rejection] 31.07.2001

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision
of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's
decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平9-311186

(43)公開日 平成9年(1997)12月2日

| (51)IntCl. ⁴ | 識別記号 | 庁内整理番号 | F I | 技術表示箇所 |
|-------------------------|------|--------|---------------|--------|
| G 0 1 S 13/88 | | | G 0 1 S 13/88 | |
| 11/16 | | | 13/02 | |
| 13/02 | | | 11/00 | D |

審査請求 未請求 請求項の数9 F D (全 7 頁)

(21)出願番号 特願平8-151758

(22)出願日 平成8年(1996)5月23日

(71)出願人 390005430

株式会社ホンダアクセス

埼玉県新座市野火止8丁目18番4号

(72)発明者 松島 誠也

埼玉県新座市野火止8-18-4 株式会社

ホンダアクセス内

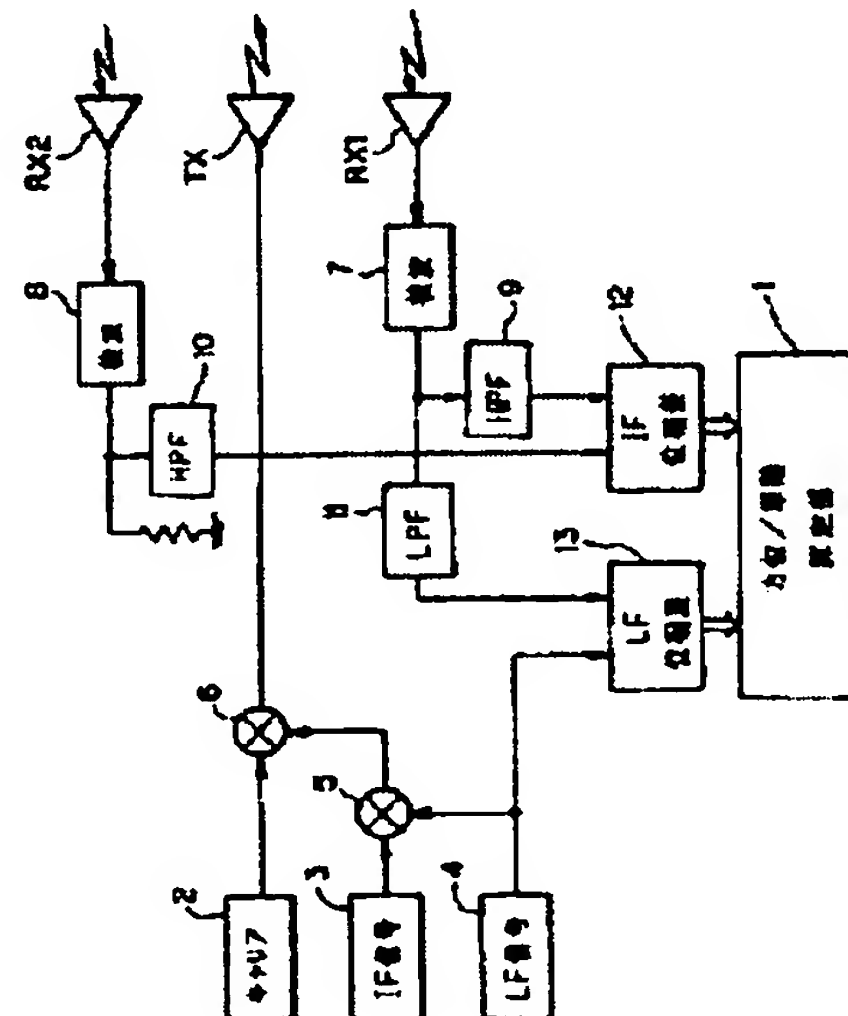
(74)代理人 弁護士 櫻井 俊彦

(54)【発明の名称】 レーダ装置

(57)【要約】

【課題】自装置から見た反射体の方位（方位）を高精度で検出可能なレーダ装置を提供する。

【解決手段】電波、光波又は音波（超音波を含む）のいずれかの波動を送信する波動送信手段（TX）と、所定の間隔を保って配置されると共に前記波動送信手段から送信され反射体で反射された波動の反射波を受信する第1、第2の反射波受信手段（RX1、RX2）と、これら第1、第2の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差からこれら第1、第2の反射波受信手段それぞれと前記反射体との間の前記波動の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から前記反射波の方位を算定する手段（7、8、9、10、11、12、13、1）とを備える。



【特許請求の範囲】

【請求項 1】電波、光波又は音波（超音波音波を含む）のいずれかの波動を送信する波動送信手段と、所定の間隔を保って配置されると共に前記波動送信手段から送信され反射体で反射された波動の反射波を受信する第 1、第 2 の反射波受信手段と、

前記第 1、第 2 の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差から前記第 1、第 2 の反射波受信手段のそれぞれと前記反射体との間の前記波動の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から前記反射体の方位を算定する手段とを備えたことを特徴とするレーダ装置。

【請求項 2】請求項 1 において、

前記波動は電波又は音波であり、前記第 1、第 2 の反射波受信手段の少なくとも一方は、前記波動送信手段と兼用されることを特徴とするレーダ装置。

【請求項 3】請求項 1 又は 2 において、

前記波動は振幅変調された電波、光波又は音波であり、前記反射波から抽出された振幅変調波の位相の差から前記伝播経路差が検出されることを特徴とするレーダ装置。

【請求項 4】請求項 1 又は 2 において、

前記波動は周波数が時間と共に変化する周波数変調された電波又は音波であり、前記反射波の周波数の差から前記伝播経路差が検出されることを特徴とするレーダ装置。

【請求項 5】請求項 1 又は 2 において、

前記波動はパルス状の電波、光波又は音波であり、前記反射波の出現時点の差から前記伝播経路差が検出されることを特徴とするレーダ装置。

【請求項 6】電波、光波又は音波（超音波音波を含む）のいずれかの波動を送信する波動送信手段と、

所定の間隔を保って立体的に配置されると共に前記波動送信手段から送信され反射体で反射された波動の反射波を受信する第 1、第 2、第 3 の反射波受信手段と、前記第 1、第 2、第 3 の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差から前記第 1、第 2、第 3 の反射波受信手段のそれぞれと前記反射体との間の前記波動の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から前記反射体の立体的な方位を算定する手段とを備えたことを特徴とするレーダ装置。

【請求項 7】電波、光波又は音波（超音波音波を含む）のいずれかの波動を送信する波動送信手段と、

所定の間隔を保って配置されると共に前記波動送信手段から送信され反射体で反射された波動の反射波を受信する第 1、第 2 の反射波受信手段と、

前記第 1、第 2 の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差から第 1、第 2 の反射波受信手段のそれぞれと前記反射体との間の前記波動の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から前記反射体の方位を算定する手段と、

前記波動の前記反射体までの伝播所要時間を検出しこれに基づきこの反射体までの距離を算定する距離算定手段とを備えたことを特徴とするレーダ装置。

【請求項 8】請求項 7 において、

前記距離算定手段は、前記第 1、第 2 の反射波受信手段のうちの一方が受信した反射波と、前記波動送信手段が送信する波動の位相、振幅、周波数又は出現時点の差から前記波動の前記反射体までの伝播所要時間を検出することを特徴とするレーダ装置。

【請求項 9】電波、光波又は音波（超音波音波を含む）のいずれかの波動を送信する波動送信手段と、

所定の間隔を保って立体的に配置されると共に前記波動送信手段から送信され反射体で反射された波動の反射波を受信する第 1、第 2、第 3 の反射波受信手段と、前記第 1、第 2、第 3 の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差から前記第 1、第 2、第 3 の反射波受信手段のそれぞれと前記反射体との間の前記波動の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から前記反射体の立体的な方位を算定する手段と前記波動の前記反射体までの伝播所要時間を検出しこれに基づきこの反射体までの距離を算定する距離算定手段とを備えたことを特徴とするレーダ装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、一般的には、車両の衝突警報システムなどを実現するためのレーダ装置に関するものであり、特に、方向の検出精度を高めたレーダ装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】車両の衝突警報装置などを実現するために、各種の車載用レーダ装置が開発されてきている。この種の車載用レーダ装置は、電波、光波、音波などの波動を車両の前方などに送信したのちこの送信波が先行車両や歩行者などの反射体に衝突して発生した反射波を受信し、この受信した反射波と元の送信波との間の位相、振幅、周波数あるいは出現時点の差からこのレーダ装置と反射体との間を波動が往復するのに要した伝播所要時間を検出し、この検出した伝播所要時間と、波動に固有の伝播速度とから反射体までの距離を算定するように構成されている。

【0003】上記基本的な距離の測定に加えて、先行車両や、沿道の歩行者などの反射波を生じさせた反射体の自車両から見た方向（「方位」と称する）を測定し、この方位に基づき各反射体が走行の障害になり得るか否かの判定が行われる。この方位の測定のためには、波動を細いビーム状に絞り、これをビームの中心方向と直角の方向に走査することが必要になる。

【0004】従来、このビームの走査は、波動としてレーザ光を利用する場合にはポリゴンミラーを回転させる機械式のものを利用されてきた。これに対して、波動と

してミリ波帯の電波を使用する場合には、反射鏡などを含む比較的大型のアンテナ装置を機械的に高速回転させることが困難なため、電波の放射方向を少しずつずらして多数アンテナを配列し、これらを時分割的に切り換えて動作させる電子式のものを使用されてきた。

【0005】

【発明が解決しようとする課題】従来、波動として電波を使用する場合には、反射体の方位検出用のビームの走査のために多数のアンテナを配列している。このため、アンテナ装置全体が高価・大型になるという問題がある。従って、本発明の一つの目的は、より少数のアンテナを使用した安価・小型な構成のもとに反射体の方位を高精度で検出できるレーダ装置を提供することにある。

【0006】

【課題を解決するための手段】本発明のレーダ装置は、電波、光波又は音波（超音波を含む）のいずれかの波動を送信する波動送信手段と、所定の間隔を保って配置されると共に前記波動送信手段から送信され反射体で反射された波動の反射波を受信する第1、第2の反射波受信手段と、前記第1、第2の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差から第1、第2の反射波受信手段のそれぞれと前記反射体との間の前記波動の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から前記反射体の方位を算定する手段とを備えている。

【0007】

【発明の実施の形態】本発明の実施の形態によれば、波動送信手段から送信される波動は電波又は音波であり、第1、第2の反射波受信手段の少なくとも一方はこの波動送信手段と兼用される。本発明の他の実施の形態によれば、送受信される波動は振幅変調された電波、光波又は音波であり、各受信手段に受信された反射波から抽出された被変調波の位相の差から伝播経路差が検出される。本発明の更に他の実施の形態によれば、送受信される波動は周波数が時間と共に変化する周波数変調された電波又は音波であり、各受信手段に受信された反射波の周波数の差から伝播経路差が検出される。

【0008】

【実施例】図1は、本発明の一実施例のAMレーダ装置の構成を示すブロック図であり、TXは送信専用のアンテナ、RX1とRX2は受信専用のアンテナ、1は方位／距離算定部、2はキャリア（搬送波）発生回路、3はIF（中間周波）信号発生回路、4はLF（低周波）信号発生回路、5、6は振幅変調回路、7、8は検波回路、9、10は高域通過濾波回路（HPF）、11は低域通過濾波回路（LPF）、12はIF信号位相差検出回路、13はLF信号位相差検出回路である。

【0009】キャリア発生回路2は、60GHz程度のミリ波帯の高周波のキャリアを発生し、振幅変調回路5の被変調信号入力端子に供給する。IF信号発生回路3

は、300MHz（波長1m）程度のIF信号を発生し、振幅変調回路5の被変調信号入力端子に供給する。LF信号発生回路4は、1.5MHz（波長200m）程度のLF信号を発生し振幅変調回路5の変調信号入力端子に供給する。振幅変調回路5の被変調信号入力端子に供給されたIF信号は、その変調信号入力端子に供給されるLF信号によって振幅変調されて振幅変調回路6の変調信号入力端子に供給され、その被変調信号入力端子に供給されるキャリアを振幅変調する。

【0010】振幅変調回路6から出力される振幅変調を受けたキャリア（AM信号）は、送信専用のアンテナTXから車両の前方などの空間に送信される。送信専用のアンテナTXから送信されたAM信号の一部は、車両の前方の車両や歩行者などの反射体で反射され、送信経路と逆向きの経路を辿って反射AM信号として受信専用のアンテナRX1とRX2とに受信される。アンテナRX1、RX2に受信された反射AM信号は、それぞれ検波回路7と8とにおいて検波されることによってキャリア信号が除去され、LF信号による振幅変調を受けたIF信号に復調される。

【0011】検波回路7から出力される復調信号は、高域通過濾波回路9と低域通過濾波回路11とに供給される。高域通過濾波回路9では、復調信号から低周波のLF信号成分が除去され、高周波のIF信号成分のみとなってIF信号位相差検出回路12の一方の入力端子に供給される。このIF信号位相差検出回路12の他方の入力端子には、検波回路8から出力され、高域通過濾波回路10で低周波のLF信号成分が除去されて高周波のIF信号成分のみとなった復調信号が供給される。

【0012】IF信号位相差検出回路12は、受信専用のアンテナRX1、RX2のそれぞれで受信され、復調された波長1m程度のIF信号の位相差を検出し、検出結果を方位／距離算定部1に通知する。方位／距離算定部1は、IF信号位相差検出回路12から通知されたIF信号の位相差にIF信号の波長1mを乗算することによって反射波の伝播経路差を算定し、この算定した最大1mの反射波の伝播経路差と、受信専用のアンテナRX1、RX2との設置間隔とから反射波を生じさせた標的の方位を算定する。

【0013】検波回路7から出力される復調信号の一部は低域通過濾波回路11に供給され、高周波のIF信号成分が除去されて低周波のLF信号成分のみとなってLF信号の位相差検出回路13の一方の入力端子に供給される。このLF信号位相差検出回路13の他方の入力端子には、LF信号発生回路4で発生されたLF信号が供給される。

【0014】LF信号位相差検出回路13は、受信専用のアンテナRX1で受信され、復調されたLF信号と、LF信号発生回路4から供給されたLF信号の位相差を検出し、検出結果を方位／距離算定部1に通知する。方

位／距離算定部1は、LF信号位相差検出回路13から通知されたLF信号の位相差にLF信号の波長200mを乗算することによって放射されたAM信号の物標との間の往復の伝播経路長を算定し、これを半分にすることにより最大100mの標的までの距離を算定する。

【0015】送信専用のアンテナTXと、受信専用の2個のアンテナRX1、RX2とは、図5の（イ）、

（ロ）、（ハ）に例示するように配置されている。すなわち、車体の前部の中心部分に送信専用のアンテナTXが車両の真っ直ぐ前方を向いて配置されており、その両側に受信専用の2個のアンテナRX1とRX2とが互いに距離D（典型的には1m）だけ離れて配置されている。図5（イ）に例示するように、送信専用のアンテナTXから送信されたAM信号の反射波を生じさせる車両や歩行者などの反射体Tが車両の真っ直ぐ前方に存在する場合には、反射体Tから各受信専用のアンテナRX1とRX2までの反射波の伝播経路は等しい値Rとなり、伝播経路差はゼロになる。

【0016】図5の（ロ）に例示するように、反射体Tが車両の右前方に存在する場合には、この反射体Tから受信専用のアンテナRX1までの反射波の伝播経路長が、この反射体Tから受信専用のアンテナRX2までの反射波の伝播経路長Rよりもδだけ長くなる。この経路長の差δが各受信専用のアンテナRX1とRX2に受信された反射波に含まれるLF信号の位相を比較することによって検出される。

【0017】電波の伝播速度はほぼ 3×10^8 m/secであるから、電波がδ mの距離を伝播するための所要時間は $\tau = (\delta / 3) \times 10^{-8} \text{ sec} = (\delta / 0.3) \text{ nsec}$ となる。この時間差をLF信号の位相差によって検出するには、LF信号の周波数fは、 $f \geq 1 / \tau = 0.3 / \delta$ GHzであればよい。δを1mとすれば、LF信号の周波数fは33

0 MHz 以下であればよい。

【0018】図5の（ハ）に例示するように、反射体Tが車両の右前方に存在する場合には、この反射体Tから受信専用のアンテナRX1までの反射波の伝播経路長が、この反射体Tから受信専用のアンテナRX2までの反射波の伝播経路長Rよりもδだけ短くなる。この伝播経路長の差（-δ）が各受信専用のアンテナRX1とRX2に受信された反射波に含まれるLF信号の位相を比較することによって検出される。

【0019】方位／距離算定部1は、LF信号位相差検出回路12から通知されたLF信号の位相差にLF信号の波長1mを乗算することによって、図5に例示したような最大1mの反射波の伝播経路差δ mを算定し、この算定した伝播経路差と、受信専用のアンテナRX1、RX2との設置間隔D mとから、反射波を生じさせた反射体の方位を算定する。実際には、算定時間を短縮するため、伝播経路差δと受信専用のアンテナの設置間隔Dと標的までの距離Rを与えて方位角θを予め算定又は作図によって求めておき、これを、ROMの上記δとDとRとの組合せによって定義されるアドレスに格納しておき、これを読み出すだけの構成となっている。

【0020】図6は、上述した反射体の方位角θを作図によって求める方法を説明するための概念図である。原点Oのまわりに対称にDだけ離れた2点P1、P2が設定され、その一方P1を中心にして半径Rの円弧が、他方P2を中心にして半径（R+δ）の円弧がそれぞれ描かれ、両円弧の交点P3と原点Oとを連結する線分が引かれ、この線分と線分P1P2に原点Oで立てた垂線（一点鎖線）となす角度θが計測される。その結果の一例を以下の表1に示す。

【表1】

| δ \ R | 10m | 20m | 30m | 40m | 50m | 60m | 70m | 80m |
|-------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|
| +0.1 | 5°44'47" | 5°44'29" | 5°44'25" | 5°44'23" | 5°44'24" | 5°44'23" | 5°44'23" | 5°44'22" |
| +0.2 | 11°33'3" | 11°32'26" | 11°32'21" | 11°32'19" | 11°32'17" | 11°32'17" | 11°32'16" | 11°32'15" |
| +0.3 | 17°28'39" | 17°27'47" | 17°27'40" | 17°27'35" | 17°27'34" | 17°27'33" | 17°27'33" | 17°27'32" |
| +0.4 | 23°36'12" | 23°35'3" | 23°34'58" | 23°34'53" | 23°34'51" | 23°34'50" | 23°34'49" | 23°34'49" |
| +0.5 | 30°1'46" | 30°0'27" | 30°0'20" | 30°0'14" | 30°0'11" | 30°0'11" | 30°0'10" | 30°0'9" |
| +0.6 | 36°54'9" | 36°52'44" | 36°52'35" | 36°52'28" | 36°52'26" | 36°52'24" | 36°52'24" | 36°52'23" |
| +0.7 | 44°27'38" | 44°26'7" | 44°26'4" | 44°25'58" | 44°25'54" | 44°25'53" | 44°25'52" | 44°25'52" |
| +0.8 | 53°9'43" | 53°8'19" | 53°8'19" | 53°8'13" | 53°8'10" | 53°8'9" | 53°8'8" | 53°8'7" |
| +0.9 | 64°11'2" | 64°9'50" | 64°10'6" | 64°10'1" | 64°9'59" | 64°9'58" | 64°9'57" | 64°9'57" |

【0021】表1の結果を分析してみると、予想外のか

つ極めて有益な情報が得られる。これは、電波の伝播

行路差 δ が定まると、反射体までの距離 R が10mから80mまでという大なる範囲にわたって変化しても、方位角 θ はほとんど変化しないという点である。例えば、伝播行路差 δ が0.3mの場合、反射体までの距離 R が10mでは標的の方位角 θ は $17^{\circ}28'39''$ （秒）であり、標的までの距離 R が80mに変化しても方位角 θ は $17^{\circ}27'32''$ と僅かに1'程度変化するだけである。このように、電波の伝播行路差から検出される標的の方位角 θ の距離 R への依存性は測定誤差の範囲内で無視することができる。

【0022】従って、反射体の方位角 θ の算定値をこの標的までの距離 R に関係なく伝播行路差のみに依存する数値として、ROM内の電波の伝播行路差に対応するアドレスに格納しておき、各数値を検出した伝播行路差に対応するアドレスから読出す近似的な方法を採用することもできる。

【0023】原理的には、受信専用のアンテナ $R \times 2$ で受信した反射波からも、低域通過濾波回路を用いてLF信号を抽出し、これとLF信号発生回路4から出力されるLF信号との位相差からこのアンテナ $R \times 2$ と反射体との距離 $(R + \delta)$ を算定し、この算定値からLF位相差回路13の検出結果に基づいて算定したアンテナ $R \times 1$ と反射体との距離 R を演算することにより伝播行路差の δ を算定することができる。しかしながら、実際には、アンテナから反射体までの距離 R や $(R + \delta)$ の検出精度が ± 1 m程度の値であるため、この方法によって方位を検出することは、従来の技術に照らしてほとんど不可能と考えられる。

【0024】図2は、本発明の他の実施例のFMレーダ装置の構成を示すブロック図であり、1は方位／距離算定部、2はキャリア発生回路、21は三角波信号発生回路、22はFM（周波数変調）回路、23、24はミキサー、25はセクタ、26は高速フーリエ変換（FFT）回路である。

【0025】キャリア発生回路2は、60GHz程度のミリ波帯の高周波のキャリアを発生し、FM回路22の被変調信号入力端子に供給する。三角波信号発生回路21は、振幅が一定の周期で直線的に増減する1.5MHz程度の三角波信号を発生し、FM回路22の変調信号入力端子に供給する。FM回路22の被変調信号入力端子に供給されたミリ波帯のキャリアは、その変調信号入力端子に供給される三角波信号による周波数変調を受け、周波数が直線的に増減するFM信号となり、送信専用のアンテナTXから車両の前方に送信される。

【0026】送信専用のアンテナTXから送信されたFM信号の一部は、先行車両や歩行者などの反射体で反射され、送信経路と逆向きの経路を辿って反射FM信号として受信専用のアンテナ $R \times 1$ と $R \times 2$ に受信される。アンテナ $R \times 1$ 、 $R \times 2$ に受信された反射FM信号は、ミキサー23において混合され、両FM信号の伝播

行路差から生ずる周波数の差に等しい周波数のビート信号を発生する。このビート信号は、セクタ25を介して高速フーリエ変換回路26に供給され、周波数スペクトルに変換され、ビート信号の周波数（ビート周波数）が検出される。

【0027】方位／距離算定部1は、高速フーリエ変換回路12で検出されたビート周波数から、反射波FM信号の伝播時間差に従って伝播行路差を算定し、この算定した反射FM信号の伝播行路差と、受信専用のアンテナ $R \times 1$ 、 $R \times 2$ との設置間隔とから反射波を生じさせた標的の方位を算定する。

【0028】受信専用のアンテナ $R \times 1$ から出力される反射FM信号の一部はミキサー24の一方の入力端子にも供給され、他方の端子にFM信号発生回路22から供給されるFM信号と混合され、反射体との間のFM信号の往復の伝播所要時間に応じた周波数のビート信号を発生させる。このビート信号は、セクタ25を介して高速フーリエ変換回路26に供給されて周波数スペクトルに変換され、ビート信号の周波数（ビート周波数）が検出される。方位／距離算定部1は、高速フーリエ変換回路12で検出されたビート周波数から、FM信号の往復の伝播所要時間に従って往復の伝播行路長を算定し、この算定値の半分を光速で乗算することにより標的までの距離を検出する。

【0029】図3は、本発明の更に他の実施例のパルスレーダ装置の構成を示すブロック図であり、1は方位／距離算定部、31は超音波パルス発生回路、32、33はパルス時間差検出回路である。

【0030】超音波パルス発生回路31が発生した超音波パルスは、送信専用のトランスデューサTXから車両の前方に送信され、その一部は先行車両や歩行者などの標的で反射され、送信経路と逆向きの経路を辿って反射超音波パルス信号として受信専用のトランスデューサ $R \times 1$ と $R \times 2$ に受信される。

【0031】トランスデューサ $R \times 1$ 、 $R \times 2$ に受信された反射超音波パルス信号は、パルス時間差検出回路32において相互の時間差が検出され、検出結果が方位／距離算定部1に通知される。方位／距離算定部1は、通知されたパルス信号の時間差から反射超音波パルスの伝播行路差を検出し、これと受信専用のトランスデューサ間の設置距離とから反射超音波パルスを生じさせた標的の方位を算定する。

【0032】受信専用のアンテナ $R \times 1$ から出力される反射パルス信号の一部は、パルス時間差検出回路33の一方の入力端子に供給され、超音波パルス信号発生回路31から他方の端子に供給されるパルス信号との時間差が検出される。この検出された時間差を受ける方位／距離算定部1は、通知されたパルス信号の時間差から超音波パルス信号の反射体までの往復の伝播行路差を検出し、これに基づき反射体までの距離を算定する。

【0033】図4は、本発明の更に他の実施例の構成を示すブロック図であり、1は方位／距離算定部、41はFM信号発生回路、42はサーキュレータ、43はビート周波数検出部、TRXは送受共用のアンテナ、RXは受信専用のアンテナである。FM信号発生回路41が発生したFM信号は、サーキュレータ42を通して送受共用のアンテナTRXに供給され、ここから車両の前方に送信される。標的で生じた反射FM信号は、送受共用のアンテナTRXと受信専用のアンテナRXのそれぞれに受信される。

【0034】送受共用のアンテナTRXが受信した反射FM信号は、サーキュレータ42を通してビート周波数検出部43に供給される。受信専用のアンテナRXが受信した反射FM信号もビート周波数検出部43に供給される。図7に示すように、送受共用のアンテナTRXと、受信専用のアンテナRXとは距離Dだけ離して設置されており、アンテナTRXとRXとに受信された反射FM信号は、 δ だけの伝播経路差を有している。

【0035】ビート周波数検出部43は、図2に例示した、ミキサ23、24、セクタ25及び高速フーリエ変換回路26と同様の回路から構成されており、反射FM信号の伝播経路差 δ に対応するビート周波数と、反射体までの距離Rに対応するビート周波数とを検出して方位／距離算定部1に供給する。方位／距離算定部1は、ビート周波数検出部43から供給されたビート周波数から反射体の方位と距離を算定する。

【0036】以上、説明の便宜上、図1と図2の実施例において、キャリアの発生回路と、振幅／周波数変調回路とを分離して設置する構成を例示した。しかしながら、実際には、ガンダイオードやインパットダイオードなどの固体発振素子を主体とするミリ波帯のキャリアの発振回路内に、可変容量ダイオードなどを組込むことにより、AM信号やFM信号の発生回路として一体に構成される。

【0037】また、波動として電波と超音波を使用する構成を例示したが、レーザダイオードで発生させたレーザパルスを送信し、反射波をAPDで受信するという光波を送受信する構成を採用することもできる。

【0038】さらに、2個の受信アンテナを設置してこれらのアンテナが設置される二次元平面内の反射体の方

位を検出する構成を例示した。しかしながら、3個の受信アンテナを立体的に配置することにより、反射体の三次元的な方位を検出する構成とすることもできる。

【0039】以上詳細に説明したように、本発明のレーダ装置は、1対の反射波受信手段が受信した反射波の位相、振幅、周波数又は出現時点の差からそれぞれと反射体との間の伝播経路長の差を検出し、この検出した伝播経路長の差から反射体の方位を算定する構成であるから、1対の反射波受信手段で反射体までの距離を算定し、この距離の差から伝播経路長の差を算定する場合に比べて、極めて高精度で反射体の方位を検出できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施例のAMレーダ装置の構成を示すブロック図である。

【図2】本発明の他の実施例のFMレーダ装置の構成を示すブロック図である。

【図3】本発明の更に他の実施例のパルス・レーダ装置の構成を示すブロック図である。

【図4】本発明の更に他の実施例のレーダ装置の構成を示すブロック図である。

【図5】1個の送信専用のアンテナと2個の受信専用のアンテナの配置と、受信専用の各アンテナと反射体との間の伝播経路長の差 δ を説明するための概念図である。

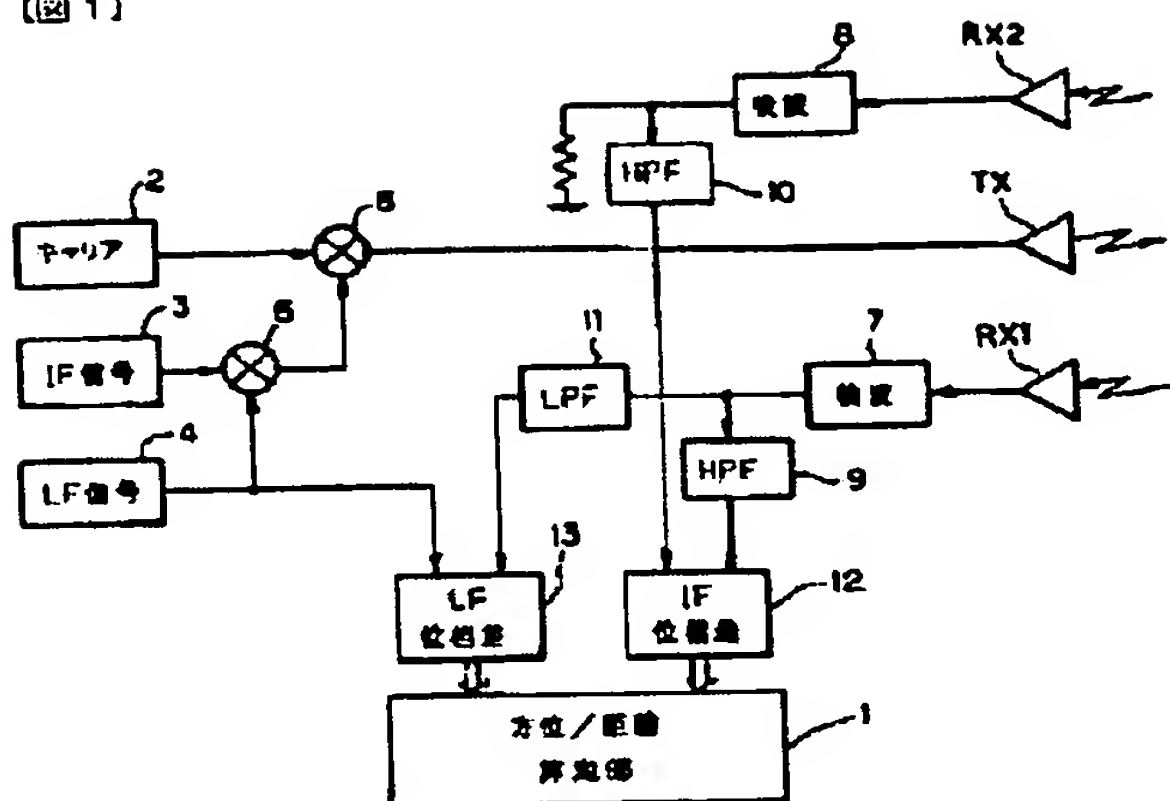
【図6】アンテナ間の距離がD、反射体までの距離がR、伝播経路長の差が δ の場合の反射体の方位を伴図によって求める方法を説明するための概念図である。

【図7】図4の実施例における送受共用アンテナと受信専用のアンテナの配置を説明するための概念図である。

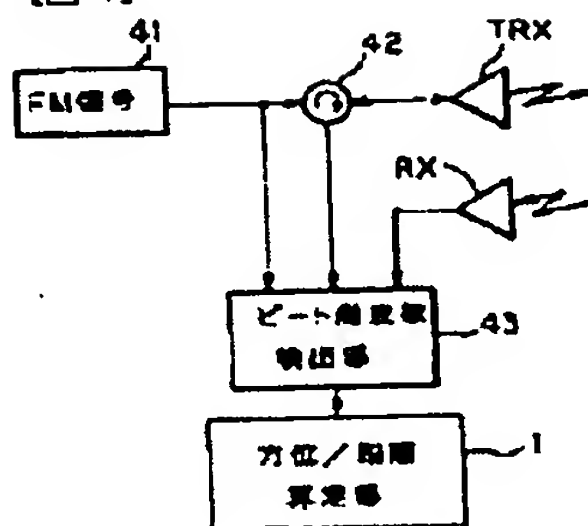
【符号の説明】

| | |
|----------|-----------|
| TX | 送信専用のアンテナ |
| RX1, RX2 | 受信専用のアンテナ |
| TRX | 送受共用のアンテナ |
| 1 | 方位／距離算定部 |
| 2 | キャリア発生回路 |
| 3 | IF信号発生回路 |
| 4 | LF信号発生回路 |
| 5, 6 | 振幅変調回路 |
| 7, 8 | 検波回路 |
| 12, 13 | 位相差検出回路 |

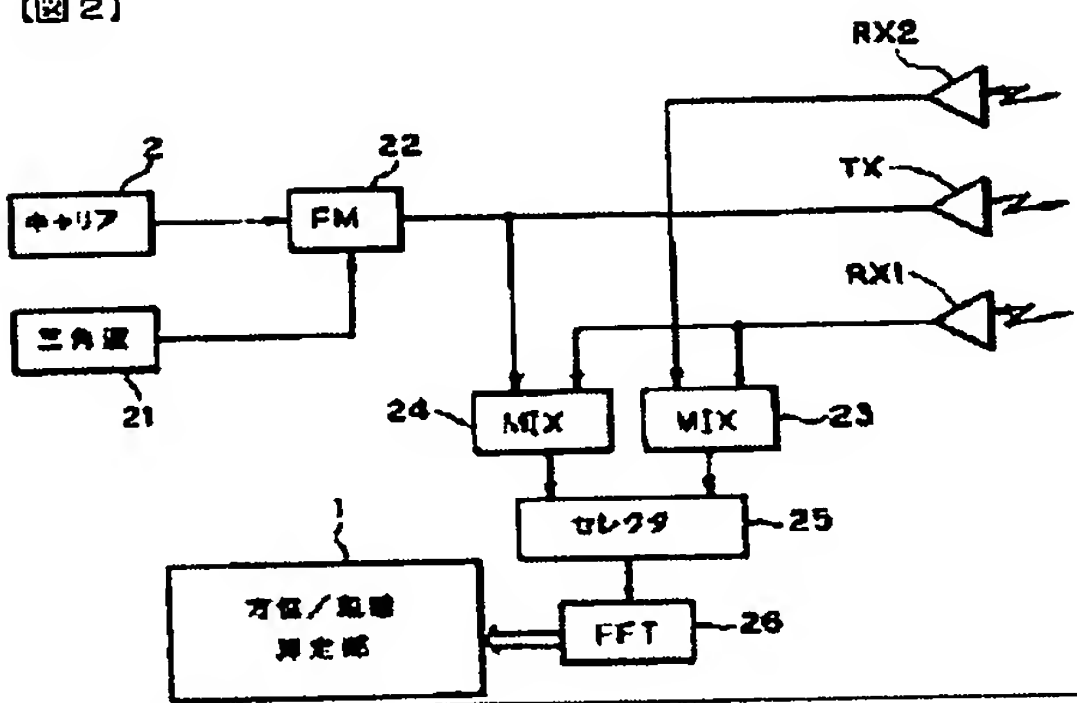
【図1】



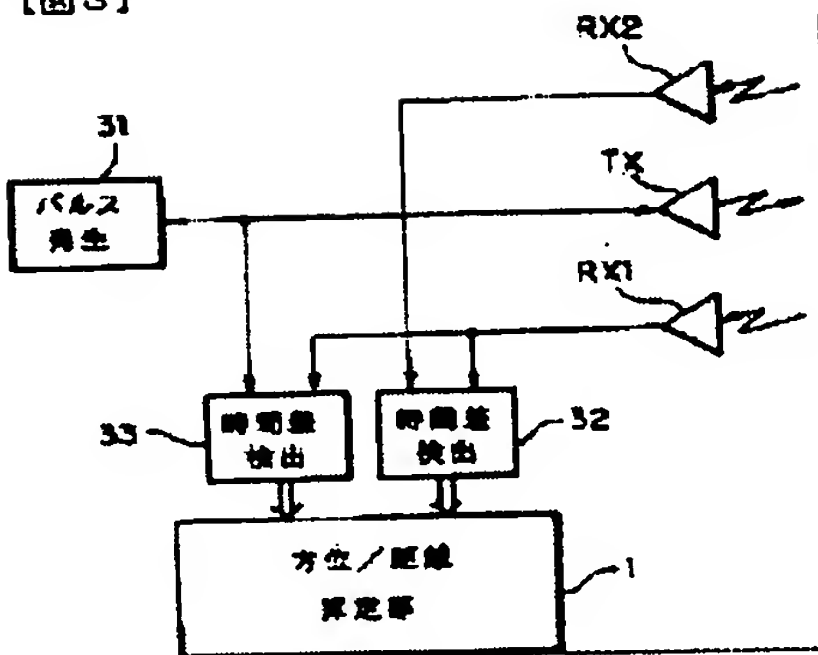
【図4】



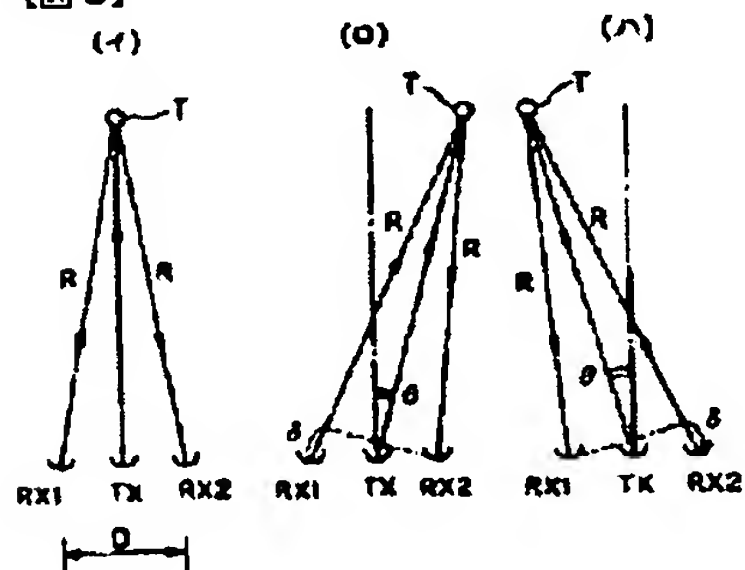
【図2】



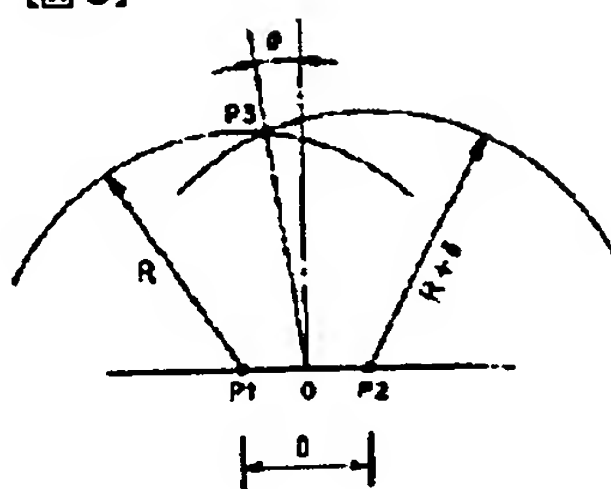
【図3】



【図5】



【図6】



【図7】

